





Dopo aver registrato il messaggio, possiamo ascoltarlo interamente mediante il pulsante SW1. In questo caso è necessario solamente premere una volta il pulsante per ascoltare tutto il messaggio. Verranno ascoltati solo i secondi che sono stati scritti, sino a un massimo di 16. Sia durante il processo di registrazione del messaggio, che in quello di riproduzione manuale dello stesso mediante il pulsante SW1, i due jumper JP2 e JP3 dovranno essere inseriti.



Come possiamo vedere nell'immagine, il sensore a infrarossi è posizionato sulla zona superiore della scheda in modo da poter captare i segnali a infrarossi che arrivano da qualsiasi telecomando. Nella zona superiore della scheda si trova anche il microfono. Ricordiamo che il microfono ha due funzioni: serve per inserire i messaggi che verranno successivamente riprodotti dal robot e per captare il suono ambientale che verrà riprodotto tramite gli altoparlanti del PC.



Per attivare il sensore a infrarossi di Pathfinder, sarà sufficiente un qualsiasi telecomando convenzionale, come quello dei televisori, degli stereo, dei comandi dei garages, ecc. Quando si riceve qualsiasi segnale a infrarossi, si attiva un altro segnale, che arriverà fino al pin RA4 del microcontroller, quindi potremo gestire questo segnale via software e associarlo a un lavoro, ad esempio, l'accensione e lo spegnimento del robot.